

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

PCT

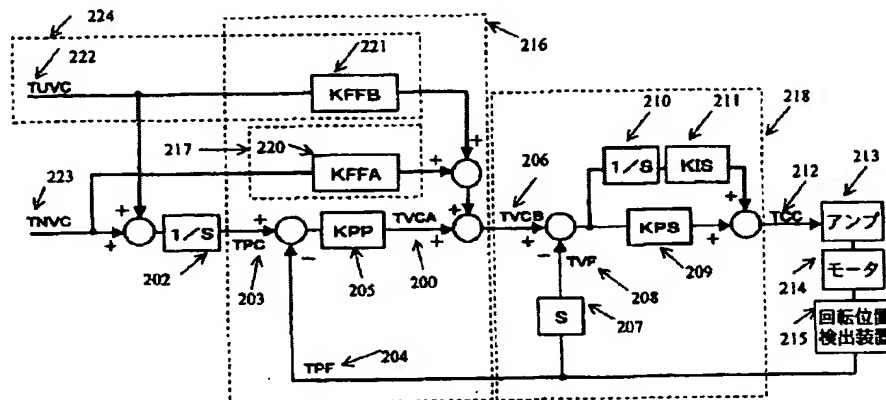
(43) 国際公開日
2006年4月27日 (27.04.2006)(10) 国際公開番号
WO 2006/043550 A1

- (51) 国際特許分類:
B23K 9/12 (2006.01) B23K 9/067 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2005/019119
- (22) 国際出願日: 2005年10月18日 (18.10.2005)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2004-306673
2004年10月21日 (21.10.2004) JP
特願 2004-306672
2004年10月21日 (21.10.2004) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5718501 大阪府門真市大字門真1006番地 Osaka (JP).
- (72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 中田 広之 (NAKATA, Hiroyuki). 向井 康士 (MUKAI, Yasushi). 池田 達也 (IKEDA, Tatsuya). 増永 直人 (MASUNAGA, Naoto). 古和 将 (KOWA, Masaru). 本内 保義 (HONUCHI, Yasuyoshi).
- (74) 代理人: 高松 猛, 外 (TAKAMATSU, Takeshi et al.); 〒1076013 東京都港区赤坂一丁目12番32号アーク森ビル13階 栄光特許事務所 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC,

[続葉有]

(54) Title: WELDING SYSTEM AND CONSUMABLE ELECTRODE WELDING METHOD

(54) 発明の名称: 溶接システムおよび消耗電極式溶接方法



- 213 AMPLIFIER
214 MOTOR
215 ROTATING POSITION DETECTION DEVICE

(57) Abstract: A welding system and a consumable electrode welding method, wherein a torch is moved in a direction for separating it from a base metal (7) by a robot manipulator while a wire is fed since the speed of the wire relative to a welded material can be controlled by the operation of an actuator driving the robot manipulator in one direction for separating the torch therefrom, vibration is not generated by the reversal of the movement of the torch. Also, by using a dedicated separation control system, the follow-up property to the speed of the actuator moving the torch can be improved without increasing the overshoot of the torch in normal operation to reduce the acceleration and deceleration times of the manipulator.

(57) 要約: ワイヤを送給しながらロボットマニピュレータによりトーチを母材7から引き離す方向に移動させることにより、ロボットマニピュレータを駆動するアクチュエータが

[続葉有]